



# Istruzioni per l'uso

# SLA10VR

Il sistema SLA10VR è un conta metri che permette il controllo di verricelli salpa ancore dotati di motore in corrente continua, funzionanti a 12 o 24 Vcc. Il sistema è composto da un unità portatile ricetrasmittente ( TX10VR ) dotata di display LCD a 4 cifre e funzionante con una batteria da 9 Volt e da un unità base ricetrasmittente (RX10VR) alimentata dalla tensione presente sull'imbarcazione (12-24 Vcc). Il sistema permette di visualizzare, nell'unità TX10VR, in tempo reale, i metri di ancora calati o salpati. Possiede varie funzioni tra cui la possibilità di calare o salpare in automatico, un numero di metri precedentemente impostato, la possibilità di visualizzare i dati in metri o in Feet, di controllare lo stato della batteria dell'unità TX10VR.

Il funzionamento è garantito da un sistema radio evoluto a 433 Mhz in FSK, in grado di scegliere automaticamente il canale radio più libero da interferenze e la potenza di trasmissione, in base alla distanza dell'unità TX10VR dall'unità RX10VR. Così facendo, se si venissero a trovare due dispositivi identici o funzionanti sulla stessa banda (433 Mhz), in un raggio di azione di pochi metri, il sistema funzionerebbe correttamente, scegliendo il canale radio libero.

**ATTENZIONE : PRIMA DELL'INSTALLAZIONE E DELL'USO LEGGERE ATTENTAMENTE IL PRESENTE MANUALE, LE AVVERTENZE, LA GARANZIA, LE CARATTERISTICHE TECNICHE. L'INSTALLAZIONE ED USO IMPLICANO L'ACCETTAZIONE DI TUTTE LE INDICAZIONI ED AVVERTENZE ESPOSTE NEL PRESENTE MANUALE.**



UNITA' TX10VR



UNITA' RX10VR

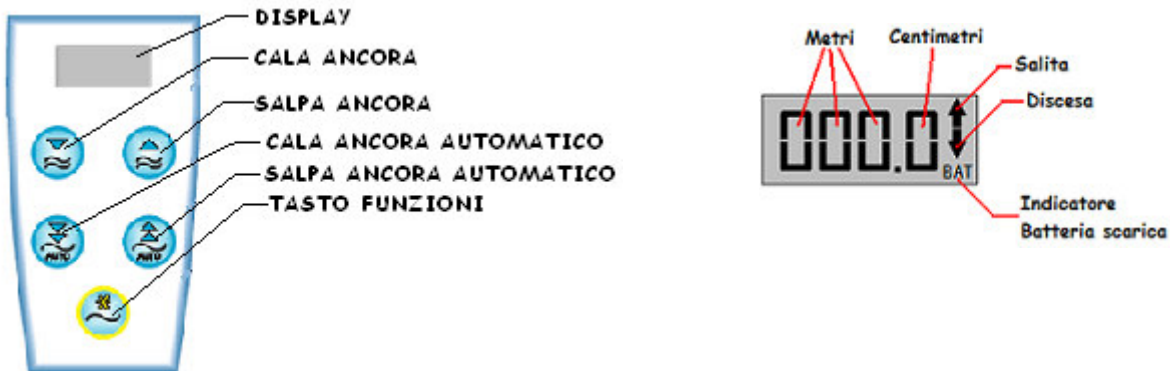


## INDICE

• <b>TX10VR</b>	.....	Pagina 2
Accensione TX10VR	.....	Pagina 2
Spegnimento manuale TX10VR	.....	Pagina 2
Funzionamento manuale	.....	Pagina 2
Funzionamento automatico	.....	Pagina 3
Impostazione metri/feet	.....	Pagina 3
Segnalazione acustica	.....	Pagina 3
Tabella riassuntiva comandi TX10VR	.....	Pagina 4
Segnalazione batteria scarica	.....	Pagina 4
Sostituzione batteria	.....	Pagina 4
• <b>RX10VR</b>	.....	Pagina 5
Funzionamento RX10VR	.....	Pagina 5
Memorizzazione TX10VR	.....	Pagina 5
Cancellazione totale di tutte le unità TX10VR	.....	Pagina 5
• <b>Installazione RX10VR</b>	.....	Pagina 6
Collegamento con motore non dotato di sensore	.....	Pagina 7
Collegamento con motore dotato di sensore (tipo Project 1000 - Lofrans')	.....	Pagina 7
Procedura di installazione del sensore e taratura	.....	Pagina 7
Motori sprovvisti di sensore	.....	Pagina 8
Motori con sensore interno (tipo Project 1000 - Lofrans')	.....	Pagina 9
Esempi di installazione sensore	.....	Pagina 10
• <b>Risoluzione problemi</b>	.....	Pagina 11
• <b>Caratteristiche tecniche</b>	.....	Pagina 12
• <b>Accessori opzionali</b>	.....	Pagina 12
• <b>Avvertenze</b>	.....	Pagina 12
• <b>Garanzia</b>	.....	Pagina 12

# TX10VR

Il dispositivo TX10VR è un radiocomando dotato di display che serve per l'azionamento del motore relativo al salpa ancora. La particolarità di questo dispositivo è la "bidirezionalità" della trasmissione radio. Questo protocollo di comunicazione permette di avere in primo luogo la visualizzazione dei metri e un'elevata sicurezza di funzionamento. Il dispositivo possiede cinque pulsanti dei quali due servono per movimentare il motore in manuale, due in automatico e un quinto pulsante per il settaggio di alcuni parametri. La risoluzione del conta metri è di 20 cm circa.



## ACCENSIONE TX10VR

**⚠** *Attenzione: Prima di procedere assicurarsi che l'unità RX10VR sia installata e alimentata!!*

Per accendere il TX10VR è sufficiente premere un qualsiasi tasto fino a che il display visualizzi "Con". Il ritardo iniziale è necessario onde evitare accensioni involontarie che potrebbero risultare pericolose!!.

All'accensione l'unità TX10VR instaurerà la connessione con l'unità RX10VR (fig.1), scegliendo, tra i sei canali disponibili, quello più idoneo. Inoltre regolerà la potenza di trasmissione su un livello sufficiente a garantire una perfetta connessione, evitando di trasmettere sempre alla massima potenza. Questa procedura permette di aumentare la durata della batteria del dispositivo TX10VR.

Una volta connesso, il display visualizzerà per un attimo, il canale radio scelto automaticamente e la potenza di trasmissione (fig.2). Sono disponibili sei canali radio e tre livelli di potenza. **Dopo circa 25/30 secondi di inutilizzo il TX10VR si spegne.**

**⚠** *Attenzione: Il canale radio ed il livello di potenza è scelto in maniera automatica e non può essere cambiato dall'operatore!!!*



## SPEGNIMENTO MANUALE

L'unità TX10VR si spegne in maniera automatica dopo circa 25-30 secondi. E' possibile tuttavia spegnerlo manualmente. Ovvero:

- Tenere premuto il tasto per circa 6 secondi fino a quando il display non visualizza **OFF**.

## FUNZIONAMENTO MANUALE

Dopo aver acceso il dispositivo e dopo aver visto la visualizzazione descritta precedentemente, verificare che sul display sia presente il numero dei metri eventualmente calati o il numero **0000** se si deve iniziare la procedura di calata. Se l'ancora non risulta ancora calata è possibile azzerare il conta metri tenendo premuto il tasto per circa 2 secondi fino a quando il display non visualizzerà la scritta **----**. Togliere la pressione dal tasto e a questo punto il display visualizzerà la scritta **0000** e sarà possibile iniziare la calata dell'ancora. **N.B. Dopo l'operazione di azzeramento non è necessario rifare la procedura di taratura sensore.**

**Calata ancora** :Premere il tasto tenendolo premuto fino a quando si desidera azionare il motore

**Salpa ancora** :Premere il tasto tenendolo premuto fino a quando si desidera azionare il motore



N.B. PRIMA DI OGNI CALATA ( INIZIO CALATA ) E' CONSIGLIABILE L'AZZERAMENTO DEL DISPLAY ( VEDI SOPRA). ATTENZIONE: QUANDO L'ANCORA DEVE ESSERE SALPATA NON EFFETTUARE L'AZZERAMENTO DEL DISPLAY PER NON PERDERE IL CONTEGGIO DEI METRI.

**⚠** *Attenzione: Non lasciare l'unità TX10VR esposta alla luce solare diretta. Il dispositivo non può essere immerso in acqua*


**IMPORTANTE!!!:** L'unità TX10VR esce di fabbrica con il funzionamento automatico **disabilitato**. In questa modalità i due pulsanti relativi all'automatico funzionano in maniera manuale. Per l'attivazione della modalità automatica leggere le note a pag. 11.


 **ATTENZIONE PERICOLO !!!:** CON IL FUNZIONAMENTO AUTOMATICO, E' IMPORTANTE CHE L'OPERATORE CONTROLLI E VISIONI IL SALPA ANCORE IN MANIERA COSTANTE E ATTENTA. L'UNITA' TX10VR DEVE ESSERE SEMPRE TENUTA IN MANO IN MODO CHE L'OPERATORE POSSA INTERROMPERE L'AZIONAMENTO, IN CASO DI PERICOLO.

 **ATTENZIONE :** UNA VOLTA AZIONATO IL DISPOSITIVO IN MANIERA AUTOMATICA, LA PRESSIONE DI UN QUALSIASI TASTO, BLOCCA IL FUNZIONAMENTO!!!!!!


Prima di usare il dispositivo in modalità automatica è necessario impostare i metri da calare. Per fare questa operazione è necessario accendere il dispositivo e premere il tasto . Il display visualizzerà la scritta  o la vecchia impostazione.


Con il tasto  o il tasto  impostare i metri che desideriamo calare o salpare e confermare con il tasto .

**Calata ancora in automatico:** Premere il tasto . Il motore rimarrà azionato fino al raggiungimento dei metri impostati. Una pressione di un qualsiasi tasto fermerà il motore.

**Salpa ancora in automatico:** Premere il tasto . Il motore rimarrà azionato fino a quando i metri da salpare non saranno solo cinque. A questo punto il motore si arresterà e gli ultimi 5 Mt dovranno essere salpati in maniera manuale. Una pressione di un qualsiasi tasto fermerà il motore.






**N.B. E' possibile salpare in maniera automatica anche se la calata è stata fatta in modalità manuale.**

 *Attenzione: Il recupero in modalità automatica si fermerà al raggiungimento dei 5 Mt. L'ultimo tratto, per ragioni di sicurezza, deve essere fatto in modalità manuale.*

 *Attenzione: In modalità automatica come del resto in quella manuale, avviene una comunicazione costante tra il TX10VR e RX10VR. Se in qualsiasi momento ci fosse una perdita di segnale RF, un'interruzione di alimentazione del TX10VR il sistema arresterebbe il motore per ragioni di sicurezza. Deve essere posta la massima cura nella custodia del TX10VR, durante il funzionamento.*

 *Attenzione: Non lasciare l'unità TX10VR esposto alla luce solare diretta. Il dispositivo non può essere immerso in acqua*

## IMPOSTAZIONE METRI/FEET

Dopo aver acceso il dispositivo e dopo aver visto la visualizzazione descritta a inizio paragrafo, tenere premuto il tasto  per circa 4 secondi. Il display visualizzerà  o . Con il tasto  o  selezionare "met" per la visualizzazione in METRI o "feet" per la visualizzazione in FEET.








## SEGNALAZIONE ACUSTICA

Il dispositivo TX10VR è dotato di una segnalazione acustica che segnala i seguenti casi :

- Raggiungimento dei metri impostati nella modalità automatica
- Raggiungimento degli ultimi 10 Mt di recupero
- Connessione eseguita, all'accensione del TX10VR
- Segnalazione di errore ( vedi ultimo paragrafo relativo alla risoluzione dei problemi )

N.B. Al raggiungimento degli ultimi 10 Mt fino ai 5 Mt, il dispositivo emetterà un segnale acustico intermittente a cadenza lenta, per avvertire dell'arrivo dell'ancora. Dopo i 5 Mt il segnale acustico sarà intermittente con una cadenza molto più veloce per avvertire dell'immediato arrivo dell'ancora.

## TABELLA RIASSUNTIVA COMANDI TX10VR

COMANDO	AZIONE DA ESEGUIRE
Cala l'ancora in modalità manuale	Premere 
Salpare l'ancora in modalità manuale	Premere 
Cala l'ancora in modalità automatica	Premere 
Salpare l'ancora in modalità automatica	Premere 
Azzeramento Display	Premere per circa 2 secondi 
Cambio metri/feet	Premere per circa 4 secondi  : <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 10px;"> <div style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px; display: inline-block;">MEE</div> PER LA VISUALIZZAZIONE IN METRI  <div style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px; display: inline-block;">FEET</div> PER LA VISUALIZZAZIONE IN FEET                 </div>
Spegnimento manuale	Premere per 6 secondi il tasto 

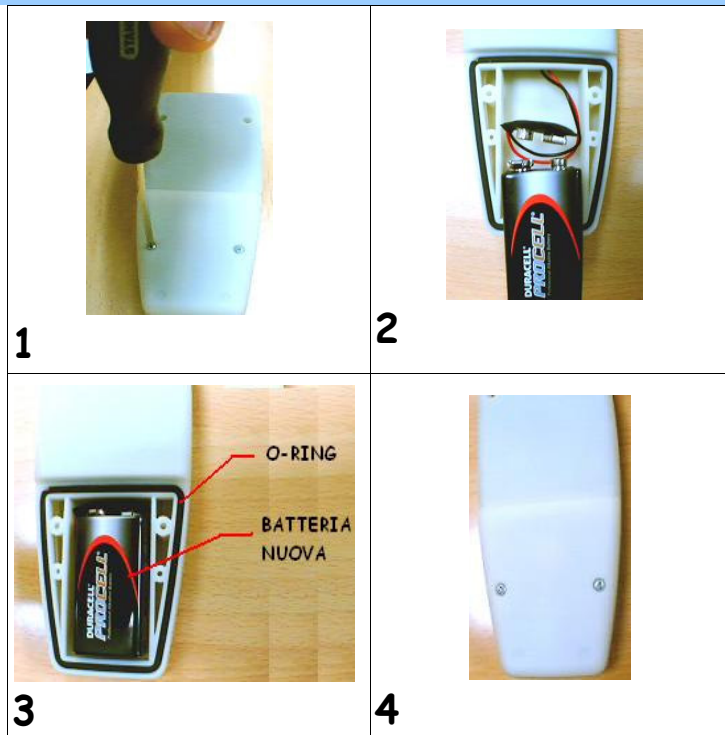
### SEGNALAZIONE BATTERIA SCARICA

Se durante il funzionamento, sul margine destro del display, viene visualizzato la dicitura "BAT" , significa che è necessario la sostituzione della batteria



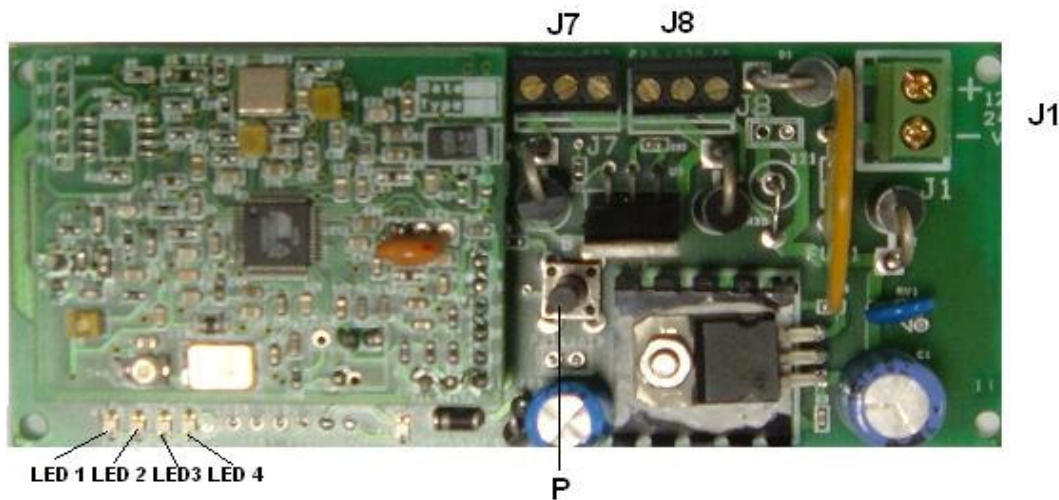
### SOSTITUZIONE BATTERIA

1. Svitare le viti relative al coperchio posteriore alloggio batteria
2. Disconnettere il connettore clip dalla batteria scarica
3. Connettere il connettore clip alla nuova batteria .Inserire il coperchio, avendo cura di controllare il corretto posizionamento dell' O-RING.
4. Avvitare le viti FACENDO ATTENZIONE A POSIZIONARE L'ORING IN MANIERA CORRETTA



# RX10VR

Il dispositivo RX10VR, unito all'unità portatile TX10VR permette il controllo di motori in corrente continua funzionanti a 12Vcc o 24Vcc. La sua alimentazione può essere di 12 o 24 Vcc a seconda del tipo di motore usato. Possiede un uscita per il comando del gruppo teleruttori del motore, un ingresso foto accoppiato per la lettura del sensore. Funziona con motori dotati di sensore interno o con motori sprovvisti di sensore. In quest'ultimo caso è necessario l'applicazione del sensore fornito in dotazione (vedere paragrafo relativo all'installazione del sensore).



## FUNZIONAMENTO RX10VR



Durante il funzionamento RX10VR è posto in uno stato di attesa, dove il dispositivo effettua la scansione dei sei canali disponibili. Questo stato è caratterizzato da un lampeggio molto veloce del LED1. Non appena viene acceso l'unità TX10VR, il LED1 rimarrà acceso fisso ad indicare che è attiva una connessione.


## MEMORIZZAZIONE TX10VR

Per il corretto funzionamento del sistema è necessario associare l'unità TX10VR al dispositivo RX10VR. Quest'ultimo è in grado di memorizzare fino a cinque TX10VR diversi. Da considerare che in presenza di più unità TX10VR il dispositivo RX10VR non può funzionare contemporaneamente con più unità TX10VR. La connessione verrà stabilita con il primo TX10VR che viene acceso, mentre gli altri verranno ignorati.

### PROCEDURA DI MEMORIZZAZIONE

- Premere il pulsante P presente sul dispositivo RX10VR per una volta
- Verificare l'accensione del LED 3
- Premere uno dei tasti presenti sull'unità TX10VR
- Il LED 3 si spegne e sul display dell'unità TX10VR viene visualizzato


 **Attenzione:** Se sull'unità TX10VR viene visualizzato il messaggio , sono state memorizzate più di cinque unità TX10VR. Vedere paragrafo "CANCELLAZIONE TOTALE"


 **Attenzione:** La memorizzazione può essere effettuata solo quando il dispositivo RX10VR è nello stato di attesa (LED 1 lampeggiante) se il dispositivo è connesso (LED 1 acceso fisso) il pulsante P è ignorato. Attendere il lampeggio del LED 1

## CANCELLAZIONE TOTALE DI TUTTE LE UNITA' TX10VR


Questa operazione serve a cancellare **TUTTE** le unità TX10VR memorizzate sul dispositivo RX10VR.

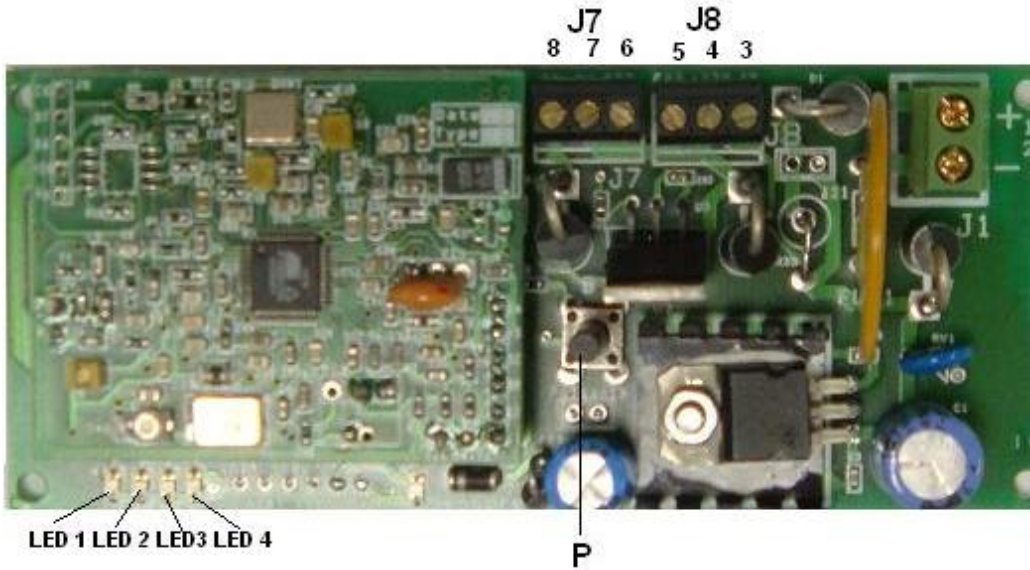
- Premere il pulsante P del dispositivo RX10VR per circa 9 secondi. Fino all'accensione di LED2 LED3 LED4

 **Attenzione:** La procedura cancella **TUTTE** le unità TX10VR. Se sono presenti, per esempio, tre unità e ne vogliamo cancellare solo una, è necessario fare la cancellazione totale e memorizzare di nuovo solo le due unità che interessano.

 **Attenzione:** La procedura può essere effettuata solo quando il dispositivo RX10VR è nello stato di attesa (LED 1 lampeggiante) se il dispositivo è connesso (LED 1 acceso fisso) il pulsante P è ignorato. Attendere il lampeggio del LED 1

# INSTALLAZIONE RX10VR

 **Attenzione:** Posizionare il dispositivo in una posizione agevole. E' importante che il dispositivo non sia circondato o chiuso da strutture metalliche.



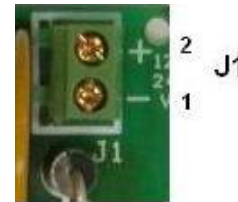
P: Pulsante programmazione

LED1,2,3,4: Led di segnalazione

## MORSETTO J1

PIN1(-): INGRESSO NEGATIVO ALIMENTAZIONE 12/24V dc -

PIN2(+): INGRESSO POSITIVO ALIMENTAZIONE 12/24V dc +

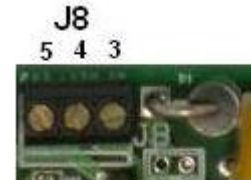


## MORSETTO J8

PIN3(IN): INGRESSO SENSORE

PIN4(+12V): ALIMENTAZIONE SENSORE

PIN5(GND): NON COLLEGARE



## MORSETTO J7

PIN6(GND): NEGATIVO ALIMENTAZIONE TELERUTTORI MOTORE

PIN7(O1): USCITA POSITIVA ALIMENTAZIONE TELERUTTORI CALA ANCORA

PIN8(O2): USCITA POSITIVA ALIMENTAZIONE TELERUTTORI SALPA ANCORA

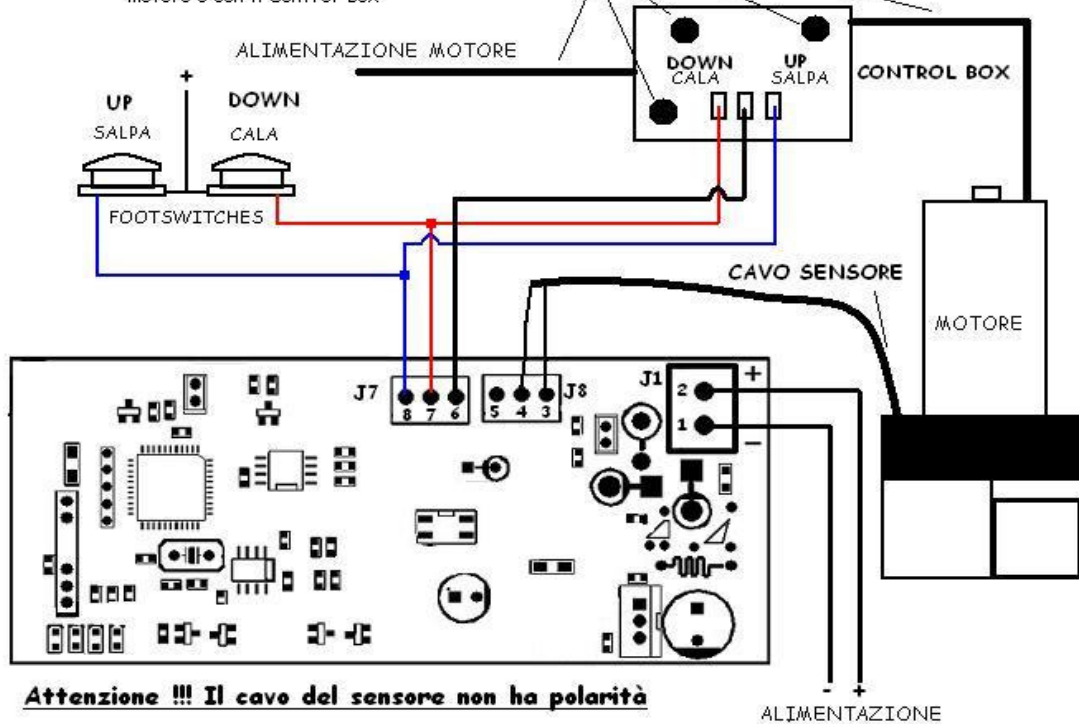


## IMPORTANTE!!!

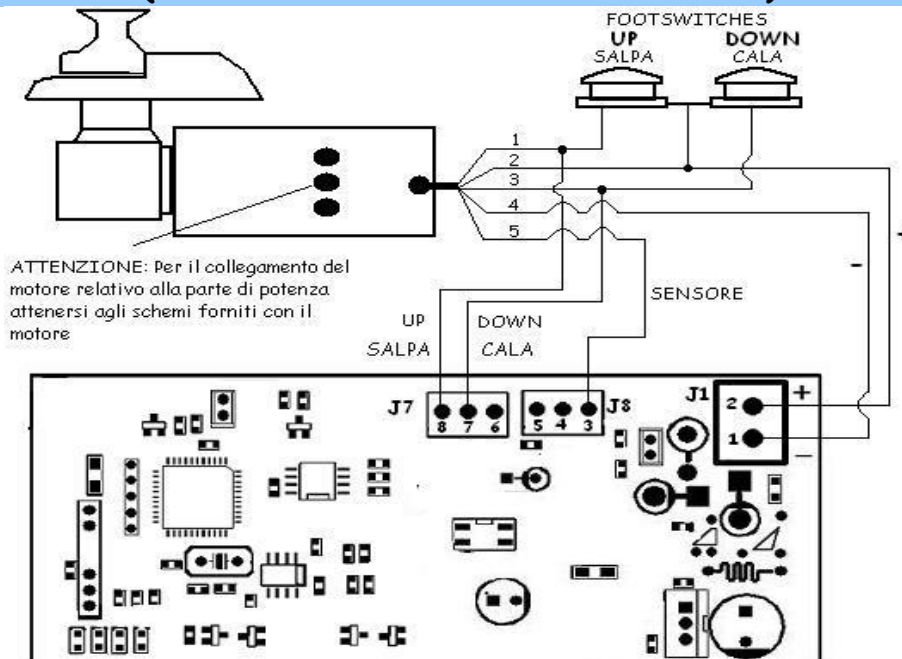
**ATTENZIONE : I COLLEGAMENTI DI POTENZA RELATIVI AL MOTORE, CONTROL BOX, ECC... DEVONO ESSERE ESEGUITI RISPETTANDO LE INDICAZIONI FORNITE DAI COSTRUTTORI DI QUESTI APPARECCHI. E' COMUNQUE INDISPENSABILE INTERROMPERE IL CIRCUITO DI ALIMENTAZIONE GENERALE, CON UN INTERRUTTORE DI POTENZA ADEGUATA. QUESTO DEVE ESSERE POSTO IN UN LUOGO IDONEO E AGEVOLE IN MODO DA INTERVENIRE E BLOCCARE IL MOTORE E GLI ELEMENTI DI COMANDO IN CASO DI EMERGENZA, ESCLUDENDO (BY-PASSANDO) IL SISTEMA SLA10VR. INOLTRE, PER LA SALVAGUARDIA DEL MOTORE, INTERPORRE UNA PROTEZIONE TERMICA ADEGUATA SULLA LINEA MOTORE ( SALVAMOTORE ).**

## COLLEGAMENTO CON MOTORE NON DOTATO DI SENSORE

ATTENZIONE : Per il collegamento del motore al Control Box, attenersi agli schemi di collegamento forniti con il motore o con il Control Box



## COLLEGAMENTO CON MOTORE DOTATO DI SENSORE ( TIPO PROJECT 1000 - LOFRANS' )



## PROCEDURA DI INSTALLAZIONE DEL SENSORE E TARATURA

**ATTENZIONE : DURANTE LA PROCEDURA DI TARATURA IGNORARE IL SEGNALE ACUSTICO!!!**

Di seguito vengono elencate le fasi da eseguire per l'installazione e taratura del sistema

**MOTORI SPROVVISTI DI SENSORE:**

1. Installazione sensore
2. Apprendimento tipo di sensore
3. Taratura sensore

**MOTORI CON SENSORE INTERNO TIPO PROJECT 1000:**

1. Apprendimento tipo di sensore
2. Taratura sensore

Di seguito verranno spiegate le fasi in dettaglio

**⚠ Attenzione: La procedura di installazione e taratura sensore deve essere effettuata solo nell'installazione del sistema. Durante l'uso normale non è necessaria!!!**

**!** *Attenzione: Prima di procedere deve essere memorizzato almeno un unità TX10VR*

## Installazione sensore

Prima di eseguire la procedura di taratura è necessario posizionare il sensore sul motore. Il sensore è composto da due parti distinte. Il corpo del sensore, facilmente individuabile in quanto possiede il cavetto da collegare al dispositivo RX10VR ed il magnete. Il magnete, fissato al Barbotin, ruoterà insieme ad esso, permettendo al sensore (parte fissa) di rilevare i giri del moto riduttore. In dotazione è fornito un accessorio e un sensore di forma diversa, in modo da agevolare un eventuale installazione in una posizione diversa da quella descritta sotto (vedi pag. 10).

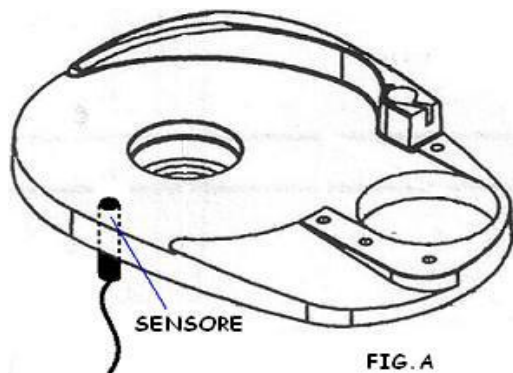


FIG. A

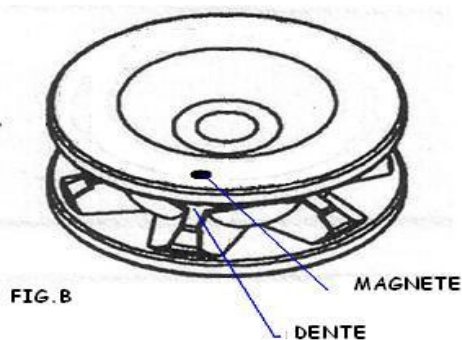


FIG. B

MAGNETE

DENTE


 Sensore  
cilindrico


Magnete

### Installazione del sensore :

1. Dopo aver disassemblato il Barbotin, scegliere la posizione più idonea per posizionare il sensore nella parte che verrà fissata al piano dell'imbarcazione. Per il posizionamento tenere di conto della posizione che dovrà avere il magnete sul Barbotin.
2. Individuato il punto, praticare il foro usando una punta di 6 Ø
3. Inserire il sensore facendo passare il filo dal foro appena effettuato e premendo il sensore nel foro (Fig. A)
4. Nell'ultimo tratto di inserimento, il sensore opporrà una certa resistenza. Con un piccolo martello, battere con minima forza sulla testa del sensore, incastrandolo nel foro. Fare questa operazione fino al raggiungimento della base da parte della testa del sensore. La sporgenza del sensore dovrà essere data solo dallo spessore della testa del sensore. Assicurarsi che il sensore sia ben fermato, eventualmente applicando una "pasticca" di silicone al di sotto della struttura.

### Installazione del magnete :

1. Individuare l'esatta posizione dove installare il magnete in considerazione della posizione del sensore, tenendo presente che il magnete deve essere sulla perpendicolare del sensore rimanendo ad una distanza da questo non superiore a 1 cm. Fare attenzione a individuare la posizione in corrispondenza del dente del Barbotin, questo per avere più spessore di foratura (Fig. B). Effettuare il foro usando una punta del diametro del magnete. **ATTENZIONE : Il magnete deve passare, ad ogni giro, in corrispondenza del sensore.**
2. Inserire il magnete applicando del collante nel foro.
3. Verificare che il magnete non crei spessore e non ci sia sporgenza del magnete sulla superficie del Barbotin

**N.B. PER VERIFICARE L'ESATTO POSIZIONAMENTO DEL SENSORE E DEL MAGNETE PRIMA DI COLLEGARLI ALLA SCHEDA RX10VR, PUÒ ESSERE USATO UN COMUNE TESTER CON SELEZIONATO LA FUNZIONE DI CONTROLLO CONTINUITÀ ( OHM ). IN PRESENZA DEL CORRETTO POSIZIONAMENTO DEL SENSORE CON IL MAGNETE, IL TESTER DEVE INDICARE LA CONTINUITÀ SUI DUE FILI DEL SENSORE.**

**ATTENZIONE :** Per installazioni particolari, dove non sia possibile installare il sensore come nell'esempio sopra descritto, usare l'accessorio (vedi Pag.10), avendo cura di posizionare il magnete nella parte mobile (Barbotin) e il sensore in una posizione fissa. È importante che ad ogni giro del Barbotin corrisponda un passaggio del magnete in prossimità del sensore.

A PAGINA 10 E' POSSIBILE VEDERE ALCUNI ESEMPI DI POSIZIONAMENTO

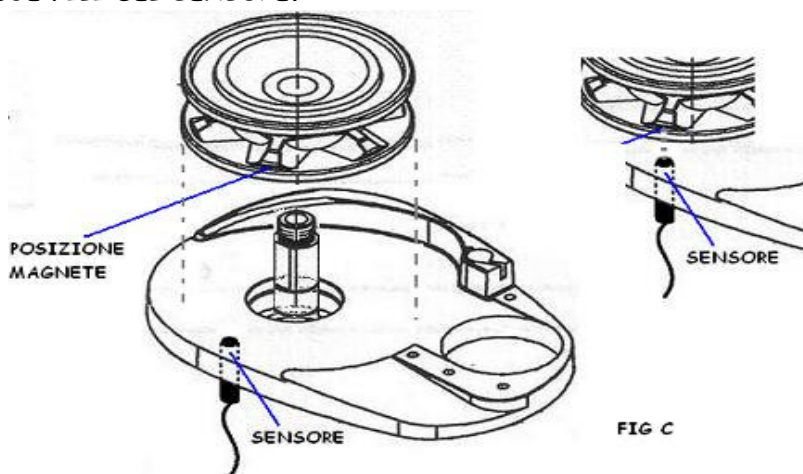


FIG. C


**IMPORTANTE: SE VIENE INSTALLATO IL SENSORE CILINDRICO COME DESCRITTO SOPRA, L'ACCESSORIO NON È NECESSARIO.**





## Apprendimento tipo sensore



**Attenzione : Le operazioni che seguono vengono fatte con il moto riduttore in movimento. Quando il salpa ancora è in movimento tenersi a distanza di sicurezza!!!!**

Questa operazione serve a far apprendere al dispositivo RX10VR il tipo di sensore e può essere fatta senza catena, dopo il cablaggio del RX10VR.

 *Attenzione: Prima di procedere deve essere memorizzato almeno un unità TX10VR*

 *Attenzione: deve essere eseguita dopo aver assemblato il sensore*


 *Attenzione: La procedura può essere effettuata solo quando il dispositivo RX10VR è nello stato di attesa ( LED 1 lampeggiante ) se il dispositivo è connesso ( LED 1 acceso fisso ) il pulsante P è ignorato. Attendere il lampeggio del LED 1*

- Premere per **tre** secondi circa, il pulsante **P** presente sul dispositivo RX10VR fino a quando non si accendono il LED2,3,4 in maniera sequenziale.
- Accendere l'unità TX10VR e premere il tasto  o il tasto  per movimentare il salpa ancora facendo raggiungere al motore il massimo numero di giri in un senso e il massimo numero di giri nell'altro senso di marcia
- Premere il tasto **P** e verificare lo spegnimento dei LED2,3,4.



## Taratura sensore



 *Attenzione: deve essere eseguita dopo aver assemblato il sensore*

 *Attenzione: Prima di procedere deve essere stato eseguito l'apprendimento del sensore*

 *Attenzione: La procedura può essere effettuata solo quando il dispositivo RX10VR è nello stato di attesa ( LED 1 lampeggiante ) se il dispositivo è connesso ( LED 1 acceso fisso ) il pulsante P è ignorato. Attendere il lampeggio del LED 1*

N.B. E' NECESSARIO FARE L'OPERAZIONE CON LA CATENA INSTALLATA NEL MOTO RIDUTTORE!!

- Premere per **sei** secondi circa, il pulsante **P** presente sul dispositivo RX10VR fino a quando non si accende il LED2 .
- Dopo aver posto sulla catena un riferimento in modo da poter individuare la lunghezza di 10 metri, premere il tasto  sull'unità TX10VR e far calare 10 metri di catena.
- Al termine dei dieci metri, premere il pulsante **P** sul dispositivo RX10VR, il LED 2 si spegne e si accende il LED 4.
- Premere il tasto  sull'unità TX10VR e salpare i 10 metri di catena
- Premere e tenere premuto il pulsante **P** sul dispositivo RX10VR per confermare l'apprendimento della taratura, fino al lampeggio dei LED 2,3,4 . Se vogliamo ripetere la taratura senza confermare quella fatta, premere una volta il pulsante **P** e ripetere la procedura partendo dall'inizio.

 *Attenzione: Dopo la procedura spegnere l'unità TX10VR premendo per 6 secondi circa il pulsante *


## MOTORI CON SENSORE INTERNO ( TIPO PROJECT 1000 - LOFRANS' )


Fare particolarmente cura al cablaggio dei cavi, secondo lo schema evidenziato nel paragrafo "COLLEGAMENTO CON MOTORE DOTATO DI SENSORE MODELLO PROJECT 1000 DELLA LOFRANS' "



## Apprendimento tipo sensore

**Attenzione : Le operazioni che seguono vengono fatte con il moto riduttore in movimento. Quando il salpa ancora è in movimento tenersi a distanza di sicurezza!!!!**

Questa operazione serve a far apprendere al dispositivo RX10VR il tipo di sensore e può essere fatta senza catena, dopo il cablaggio del RX10VR.


 *Attenzione: Prima di procedere deve essere memorizzato almeno un unità TX10VR*

 *Attenzione: La procedura può essere effettuata solo quando il dispositivo RX10VR è nello stato di attesa ( LED 1 lampeggiante ) se il dispositivo è connesso ( LED 1 acceso fisso ) il pulsante P è ignorato. Attendere il lampeggio del LED 1*



- Premere per **tre** secondi circa, il pulsante **P** presente sul dispositivo RX10VR fino a quando non si accendono il LED2,3,4 in maniera sequenziale.
- Accendere l'unità TX10VR e premere il tasto  o il tasto  per movimentare il salpa ancora facendo raggiungere al motore il massimo numero di giri in un senso e il massimo numero di giri nell'altro senso di marcia
- Premere il tasto **P** e verificare lo spegnimento dei LED2,3,4.


## Taratura sensore

 **Attenzione:** Prima di procedere deve essere stato eseguito l'apprendimento del sensore

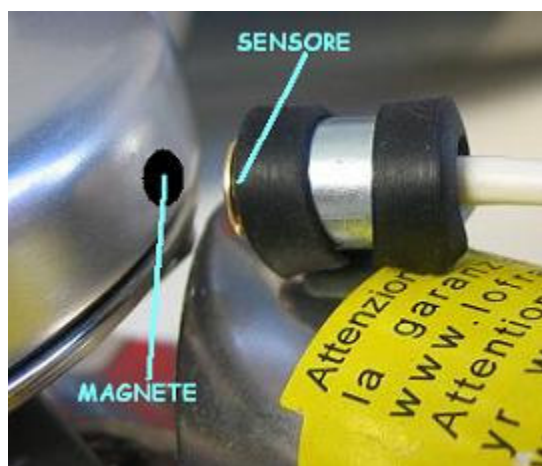
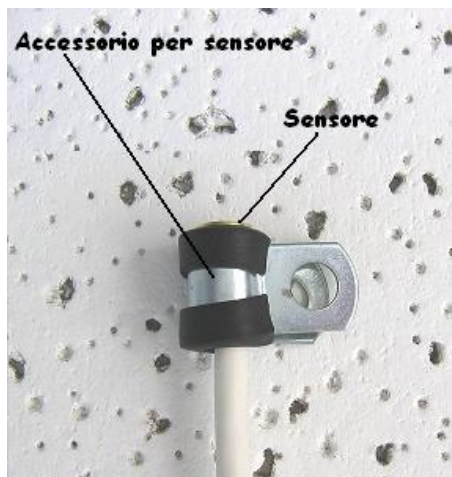
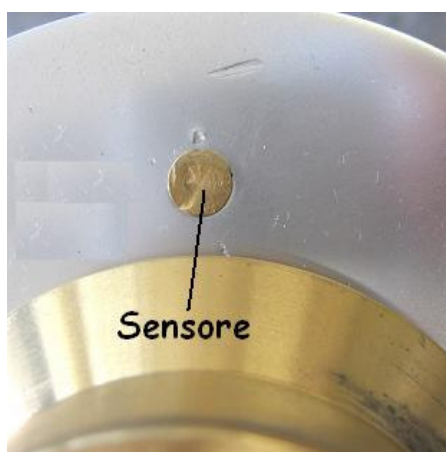
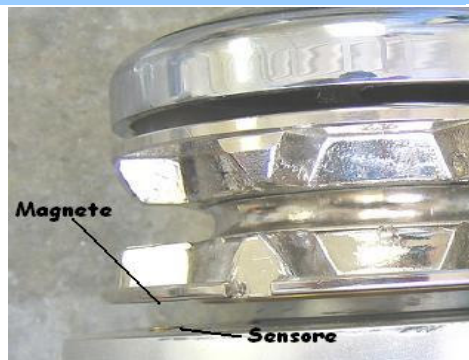
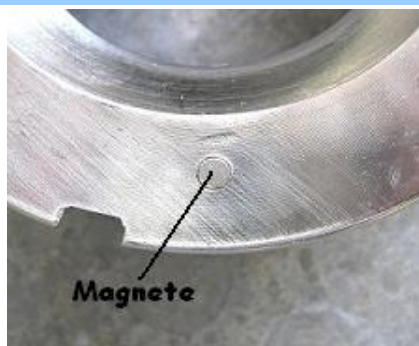
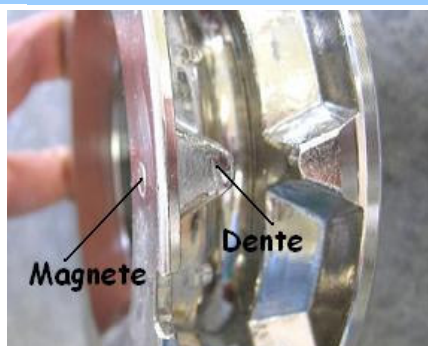
 **Attenzione:** La procedura può essere effettuata solo quando il dispositivo RX10VR è nello stato di attesa (LED 1 lampeggiante) se il dispositivo è connesso (LED 1 acceso fisso) il pulsante P è ignorato. Attendere il lampeggio del LED 1



N.B. E' NECESSARIO FARE L'OPERAZIONE CON LA CATENA INSTALLATA NEL MOTO RIDUTTORE!!

- Premere per **sei** secondi circa, il pulsante P presente sul dispositivo RX10VR fino a quando non si accende il LED2 .
- Dopo aver posto sulla catena un riferimento in modo da poter individuare la lunghezza di 10 metri, premere il tasto  sull'unità TX10VR e far calare 10 metri di catena.
- Al termine dei dieci metri, premere il pulsante P sul dispositivo RX10VR, il LED 2 si spegne e si accende il LED 4.
- Premere il tasto  sull'unità TX10VR e salpare i 10 metri di catena
- Premere e tenere premuto il pulsante P sul dispositivo RX10VR per confermare l'apprendimento della taratura, fino al lampeggio dei LED 2,3,4 . Se vogliamo ripetere la taratura senza confermare quella fatta, premere una volta il pulsante P e ripetere la procedura partendo dall'inizio.

**Attenzione:** Dopo la procedura spegnere l'unità TX10VR premendo per 6 secondi circa il pulsante 

## ESEMPI DI INSTALLAZIONE SENSORE E ACCESSORI PER L'INSTALLAZIONE









<i>MALFUNZIONAMENTO</i>	<i>PROBABILE CAUSA</i>
Il display del TX10VR ,dopo qualche secondo dall'accensione, indica " <b>ERR</b> "	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Il TX10VR non riesce a stabilire una connessione con RX10VR. Controllare l'alimentazione del RX10VR.</li> <li>• Tutta la banda RF risulta occupata. Spostarsi in un'altra zona.</li> </ul>
Il display del TX10VR ,dopo qualche secondo dall'accensione, indica " <b>ERR</b> "	Ci sono più unità TX10VR memorizzate sul dispositivo RX10VR. E' in atto già una connessione con una di queste unità
Il motore va a scatti e sul TX10VR compare la sigla " <b>Pot</b> "	Il TX10VR ha difficoltà nel mantenere una connessione con il RX10VR e sta cercando di aumentare la potenza di trasmissione. Se il problema persiste, attendere lo spegnimento del TX10VR e riprovare. Se il problema persiste spostarsi in un'altra zona meno disturbata.
Nella modalità automatica il motore si ferma e non funziona più la modalità automatica	E' stato raggiunto il livello di sicurezza relativo agli ultimi 5 Mt di recupero. E' necessario usare i tasti manuali  
Non funziona la modalità automatica	Non è stata attivata al momento dell'installazione: Dalla fabbrica L'unità TX10VR ha la modalità automatica non attiva. Per l'attivazione seguire le note su questa stessa pagina.
Il display indica " <b>FULL</b> "	Si sta tentando di memorizzare un'unità TX10VR ma il dispositivo RX10VR ha la memoria esaurita. Sono già presenti cinque unità TX10VR. Per memorizzare un'altra unità TX10VR è necessario fare la procedura di cancellazione totale ( vedi paragrafo specifico ). <i>Attenzione !!! Verranno persi i dati di tutte le unità TX10VR memorizzate.</i>
Il TX10VR seleziona sempre la potenza massima	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Il TX10VR è molto distante dal RX10VR</li> <li>• L'ambiente è particolarmente disturbato in tutta la banda</li> </ul>
Risoluzione scadente del display	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Sensore non montato correttamente</li> <li>• Un errore di qualche decina di centimetri su 40/60 Mt è del tutto normale. Si consiglia all'inizio di ogni calata, l'azzeramento del display, onde evitare l'accumularsi di errori.</li> </ul>
L'inversione di marcia del motore non è immediata	Per evitare possibili danni al motore, l'inversione di marcia, viene effettuata con un tempo di sicurezza. Durante la marcia, un ritardo di 1/1,5 secondi, nell'inversione di marcia, è normale
Nel display compare la dicitura " <b>BAT</b> "	La batteria è scarica. Sostituirla prima possibile
La pressione del pulsante P sul dispositivo RX10VR non provoca nessun effetto. E' impossibile fare la procedura di memorizzazione o di apprendimento tipo sensore o di taratura sensore	Il dispositivo non è in attesa ( LED 1 lampeggiante ). Il dispositivo è connesso con l'unità TX10VR e ha infatti il LED 1 fisso acceso. Attendere che il dispositivo torni in attesa ( LED 1 lampeggiante )aspettando circa 20-25 secondi
Fermando il salpa ancora per esempio a 20 mt, il display viene aggiornato e la cifra non risulta essere più 20 mt .	Questo dipende dall'inerzia del moto riduttore. Infatti, dopo il comando di stop, il motore continua a girare e SLA10VR aggiorna il numero visualizzato sul display. Da tener presente che questo succede con motori di grossa potenza. Porre particolarmente attenzione nelle operazioni di recupero, quando l'ancora risulta essere vicina.
Il display visualizza " <b>tout</b> "	L'unità TX10VR ha perso la connessione con il dispositivo RX10VR. Dopo lo spegnimento dell'unità TX10VR provare di nuovo.

## NOTE:

### ATTIVAZIONE MODALITÀ AUTOMATICA

**L'unità TX10VR viene prodotta con la modalità automatica non attiva.** La modalità automatica è stata inserita per aumentare la versatilità del sistema in applicazioni diverse dal salpa ancora. Infatti, essendo in grado di movimentare motori e dispositivi di vario genere, potrebbe risultare utile in alcune applicazioni, dove le parti in movimento sono ben protette e non accessibili durante il funzionamento. Questa modalità, se non usata con criterio, può risultare pericolosa nelle applicazioni in cui, le parti meccaniche, non siano opportunamente protette. E' inoltre assolutamente da evitare l'azionamento del dispositivo meccanico in modalità manuale e a maggior ragione in automatico, senza che l'operatore faccia un controllo costante e accurato, questo per permettergli un intervento tempestivo ed efficace in caso di necessità e pericolo. **A tale proposito leggere il paragrafo "AVVERTENZE"**. Per attivare la funzione di automatico procedere come segue :

- **Se acceso, spegnere l'unità TX10VR**
- Tenere premuto il tasto  e subito dopo,tenendo premuto questo tasto, premere in sequenza il tasto  e poi il tasto 
- Premere il tasto  se vogliamo attivare la modalità automatica ( il display visualizzerà: ON )
- Premere il tasto  se vogliamo disattivare la modalità automatica ( il display visualizzerà: OFF )
- Confermare l'operazione con il tasto 

**Caratteristiche tecniche TX10VR**

Banda radio:..... 433 Mhz	Canalizzazione:..... 60 KHz	Prima conversione:.....10,7 Mhz
Canali radio:..... 6	Deviazione di frequenza:..... +10 KHz	Seconda conversione:..... 455 KHz
Canale 1:..... 433,77 Mhz	Modulazione:..... FSK	Display:..... LCD
Canale 2:..... 433,83 Mhz	Potenza trasmissione bassa:..... + 0 dbm	Alimentazione:..... Batteria 9 Volt tipo DURACELL
Canale 3:..... 433,89 Mhz	Potenza trasmissione media:..... + 5 dbm	Durata batteria:..... Con una media di azionamento di 20 minuti al giorno : 3 mesi *
Canale 4:..... 433,95 Mhz	Potenza trasmissione alta:..... + 10 dbm	* Con batteria tipo DURACELL e potenza di trasmissione minima
Canale 5:..... 434,01 Mhz	Sensibilità ricevitore radio:..... > - 95 dbm	Temperatura di esercizio:..... 0°C a + 50° C
Canale 6:..... 434,07 Mhz	Filtro front end:..... 500 KHz	

**Caratteristiche tecniche RX10VR**

Banda radio:..... 433 Mhz	Deviazione di frequenza:..... +10 KHz	Alimentazione:..... 12 V o 24 V dc
Canali radio:..... 6	Potenza trasmissione bassa:..... + 0 dbm	Assorbimento con comando..... 12 V 1,5/2,0 A 24V 2,0/3,0 A Vedi nota*
Canale 2:..... 433,83 Mhz	Potenza trasmissione media:..... + 5 dbm	Assorbimento a riposo..... 12 V 40 mA 24V 40 mA
Canale 3:..... 433,89 Mhz	Potenza trasmissione alta:..... + 10 dbm	Max Amper prelevabili all'uscita comando teleruttori..... 4 Amper
Canale 4:..... 433,95 Mhz	Sensibilità ricevitore radio:..... > - 95 dbm	Ingresso sensore..... Fotoaccoppiato
Canale 5:..... 434,01 Mhz	Filtro front end:..... 500 KHz	Protezione scheda elettronica..... Fusibile auto ripristinabile 4 Amper
Canale 6:..... 434,07 Mhz	Prima conversione:..... 10,7 Mhz	Temperatura di esercizio..... 0°C a + 50° C
Canalizzazione:..... 60 KHz	Seconda conversione:..... 455 KHz	* Nota : L'assorbimento è indicativo in quanto dipende da tipo di control Box usato.

**Accessori opzionali**

Custodia con aggancio per TX10VR

**AVVERTENZE**

- LEGGERE ATTENTAMENTE IL MANUALE E LE AVVERTENZE PRIMA DELL'INSTALLAZIONE
- La EBB s.r.l. non risponde di eventuali danni a cose o persone derivanti da un cablaggio o un uso improprio del prodotto
- L'installazione deve essere eseguita da personale specializzato e a regola d'arte, rispettando le normative in materia di sicurezza elettrica e meccanica.
- Durante l'installazione porre particolarmente attenzione, in quanto ci sono parti meccaniche in movimento che possono risultare pericolose. Prima di operare in queste parti, togliere tensione al circuito per evitare partenze accidentali
- Durante l'uso del sistema, l'operatore deve essere presente nelle vicinanze e a vista delle parti in movimento. Se l'utilizzatore ritiene di dover utilizzare la modalità automatica, deve tenere comunque in mano l'unità TX10VR ed essere in condizione di fermare l'apparecchio in caso di necessità. L'utilizzo della modalità automatica è a totale discrezione e responsabilità dell'utilizzatore del sistema.
- Il sistema SLA10VR prevede un sistema di comunicazione evoluto, in grado di fornire un'alta sicurezza di manovra ed interruzione motore. E' chiaro che il motore deve essere protetto elettronicamente da un salva motore idoneo ( non compreso ) ed il sistema SLA10VR non deve essere usato in maniera impropria e senza le normali precauzioni che l'operatore deve usare in presenza di organi meccanici in movimento.
- L'uso della funzione automatica, in certe applicazioni, può risultare pericolosa. L'utilizzatore, attivando tale funzione, si fa carico di tutte le responsabilità che possono derivare da un uso improprio del prodotto.
- Durante la movimentazione delle parti meccaniche, tenere sempre le eventuali persone presenti, lontane dalle parti in movimento. **PERICOLO!! : Tenere dita, piedi, mani lontane dalle parti in movimento**
- Il sistema SLA10VR è un accessorio. Il presente manuale serve solo ed esclusivamente per collegare ed interfacciare il sistema ad apparecchiature quali motori, moto riduttori, salpa ancore, ecc... Per l'installazione meccanica ed elettrica di questi, è necessario attenersi alle indicazioni fornite dai costruttori, facendo particolare cura nell'installazione elettrica a interporre dei dispositivi di sicurezza salva motore e di interruzione linea di potenza.
- Interporre un interruttore generale di potenza adeguata, in modo da poter interrompere l'alimentazione in caso di emergenza o di inutilizzo. **E' inoltre consigliato, dopo le operazioni di calata o recupero ancora, agire su questo interruttore per togliere alimentazione al sistema fino alla successiva manovra.**
- Per le altre indicazioni sull'uso e sulla sicurezza, rifarsi alle indicazioni fornite dai costruttori delle parti meccaniche ( motore, salpa ancore, ecc... )

**GARANZIA**

- L'acquirente, per usufruire della garanzia, deve registrare il prodotto. La registrazione può avvenire spedendo o inviando per fax il modulo GARANZIA allegato alle istruzioni, allegando la copia dello scontrino o fattura, a :  
EBB s.r.l. Via Pertini 47 56030 Calcinai Pisa  
FAX : 0587 488775
- La garanzia ha inizio dalla data di acquisto e copre eventuali difetti di materiale e lavorazione presenti all'origine, sostituendo solo le parti difettose. La durata della garanzia è di 1 anno.
- Il prodotto difettoso deve essere spedito al distributore o direttamente a: EBB s.r.l. Via Pertini 47 56030 Calcinai - Pisa -
- All'interno di ogni dispositivo è presente un'etichetta con indicato il numero di serie scritto dalla fabbrica sul modello di GARANZIA. EBB s.r.l. riconoscerà la garanzia solo in presenza di questa etichetta
- La garanzia non comprende : Uso improprio del prodotto, corrosione, normale usura, perdita di colore, modifiche non autorizzate, installazione errata, errata manutenzione, uso in condizioni ambientali non supportate dalla tipologia di prodotto, malfunzionamenti o danni derivanti dal non rispetto delle indicazioni fornite nel presente manuale
- La garanzia non copre danni a cose o a persone.
- EBB s.r.l. si riserva il diritto di non riconoscere la garanzia se il prodotto è stato installato o usato in maniera non corretta.
- Per ogni controversia è competente il foro di Milano



EBB s.r.l. Via Pertini 47 - 56030 Calcinai Pisa

Tel. 0587 488345 - [www.ebbsrl.it](http://www.ebbsrl.it) email: ebbsrl@ebbsrl.it